

Tavoitteena on rakentaa piirtävä robotti. Robotin yksinkertaisin ominaisuus on viivan piirtäminen, ja tarkoituksena olisi myös mahdollistaa muiden muotojen piirtäminen yhdistelemällä viivoja. Pyöreitä muotoja voi piirtää yhdistämällä todella lyhyitä viivoja peräkkäin.

Riippuen sensorien ominaisuuksista viivoja voi piirtää jonkinlaisten havaintojen perusteella. Yksinkertaisimmillaan piirturille voitaisiin antaa käskyjä nappeja painamalla. Jokseenkin utopinen ajatus taas olisi ympäristön havainnointi ultraäänisensorin avulla, ja jonkinlaisen kartan piirtäminen. Projektissa selviää varmasti myöhemmässä vaiheessa tarkemmin, mikä on mahdollista ja mikä ei.

Robotissa pitäisi olla kynä, sekä mekanismi joka voi liikuttaa sitä alustaa myöten sekä vaaka- että pystysuunnassa. Lisäksi kynä voidaan nostaa paperista. Jos liikuttaminen voidaan toteuttaa hammaspyören avulla, lienee piirtäminen tarkempaa, joten tämä on tavoitteena. En kuitenkaan ole varma osien löytymisestä, ja tarvittaessa käytän normaaleja pyöriä.

Ensimmäinen minimivaatimus robotille on, että se pystyy piirtämään viivan ennalta määriteltyjen koordinaattien perusteella. Kun tämä toteutuu, lisää vaatimuksia voidaan asettaa.